PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

53-079175

(43) Date of publication of application: 13.07.1978

(51)Int.CI.

G05B 11/42

(21)Application number : 51-154536

(71)Applicant: FUJI ELECTRIC CO LTD

(22)Date of filing:

22.12.1976

(72)Inventor: NOMURA TOSHIHIRO

(54) PROPORATIONAL INTEGRATING ADJUSTOR

(57) Abstract:

PURPOSE: To provide a proportional integrating adjustor in which a remaining deviation is not left while the over—shoot is restricted by eliminating the integrating operation when a degree of controlled deviation is over the predetermined value.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

19日本国特許庁

① 特許出願公開

公開特許公報

昭53-79175

⑤ Int. Cl.²G 05 B 11/42

識別記号

❸日本分類 54(7) C 121

庁内整理番号 7623-58 砂公開 昭和53年(1978) 7月13日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 3 頁)

匈比例積分形調節器

0)特

願 昭51-154536

邻出

願 昭51(1976)12月22日

⑫発 明 者 野村年弘

川崎市川崎区田辺新田1番1号 富士電機製造株式会社内

⑪出 願 人

富士電機製造株式会社

川崎市川崎区田辺新田1番1号

四代 理 人 弁理士 山口巌

明相一一一

1. 発明の名称 比例積分形調節器

2. 梅許請求の範囲

- 1)制御偏差の大きさが所定値以上にあるときは 機分動作を殺す手段を備えていることを特徴とす る比例機分形調節器。
- 2)時許請求の範囲第1項において、比例要案出力成分の絶対値が予め定められた値以上にあることを使出するコンパレータの出力信号によつて、 積分要素がリセット状態に進かれるようにしたことを特徴とする比例積分形調節器。
- 3)特許請求の範囲第2項において、比例債分形 調節器は出力制限回路を備え、前記コンパレータ の応答値は、出力制限回路の制限レベルに対応し て過足されていることを特象とする比例積分形調 節続。

3. 発明の詳細な説明

本発明制御対象の制御社の契係値を目僚値と比 が 収することにより持た制御偏差に比例積分演算を 施して制御対象の操作部のための制御入力をつく り出す比例積分形調節器に関する。

第1凶に、匪飛電動機1を制御対象とし、その 回転速度を制御量とする速度制御系が示されてい る。2は操作部としての増幅器であり、例えば交 焼電板に接続されたサイリスタ変換器と、この変 **換器のための点弧角調整器と、この点弧角調整器** に作用する電流講廊器とを含んでいる。この種作 部2の制御入刀は電流指合値 laである。との操作 部2から盧ת電動液1に電流 laが供給される。3 は制御量検出部であり、具体的には例えば痕ת能 動機1に連結された速度発電機である。比例積分 形調節器は、ととでは制岡偏差形成 昭 4 と、比例 **要求5と、横分姿装6とで構成されており、更に** 出力制限回路 7 を付加されている。制御偏差形成 餌 4 では、凶 示されていない速度設定部からの速 度目領値 N*と速度検出部2からの速度実際値Nと が比較されて速度制鋼偏差のが形成される。この速 医制御编差enは比例要素 5 と慣分要素 6 とに導か れる。比例要素 5 の出力ep と積分要素 6 の出力er とは加算されて出力制価回路7を介して操作部2





